

①9 BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENTAMT

⑫ **Offenlegungsschrift**
⑪ **DE 39 18 867 A 1**

⑤1 Int. Cl. 4:
A01 D 34/00
G 05 D 1/03

⑳ Aktenzeichen: P 39 18 867.1
㉔ Anmeldetag: 9. 6. 89
㉔ Offenlegungstag: 19. 10. 89

DE 39 18 867 A 1

Mit Einverständnis des Anmelders offengelegte Anmeldung gemäß § 31 Abs. 2 Ziffer 1 PatG

㉔ Anmelder:
Dreßen, Norbert, 5161 Merzenich, DE

㉔ Erfinder:
gleich Anmelder

Prüfungsantrag gem. § 44 PatG ist gestellt

⑤4 Vollautomatisierte Rasenmäähmaschine

Zur Arbeitserleichterung im Gartenbereich läßt sich die vollautomatische Rasenmäähmaschine zum selbständigen Mähen von beliebig großen Rasenflächen einsetzen.

Durch die freie Wahl der Verlegungsmöglichkeit der Eisenstangen, welche auf magnetischem Wege der Rasenmäähmaschine die Fahrstrecke vorgeben, lassen sich beliebige Formen der Rasenfläche nachfahren.

Nach einmal gegebenem Startsignal beginnt die Rasenmäähmaschine automatisch mit dem Mähvorgang. Dort, wo ein Mähen in parallelen Spuren nötig ist, müssen vorher die Eisenstangen entsprechend verlegt werden, und die Rasenmäähmaschine nimmt selbständig den Spurwechsel vor.

Nach Beendigung des Mähvorganges kehrt die Maschine selbständig an den Ausgangsort zurück, wo sie gleichzeitig den Grasfangkorb entleert und die Batterie wieder auflädt, so daß die Rasenmäähmaschine wieder bereit ist für den nächsten Mähvorgang.

DE 39 18 867 A 1

Beschreibung

Gattung des Anmeldegegenstandes

Die Erfindung betrifft eine vollautomatische Rasenmämaschine, die nach dem Einschalten den Rasenmävorgang völlig selbständig durchführt und anschließend völlig selbständig zum Ausgangsort zurückkehrt.

Angaben zur Gattung

Die angegebene Maschine dient der Rasenpflege für beliebig große Rasenflächen, die häufig zu mähen sind.

Stand der Technik mit Fundstellen

Bisher zu mähende Rasenflächen konnten mit einem kleinen von handbewegten Motorrasenmäher oder einem kleinen Traktor ähnlichen Gerät gemäht werden. (Hersteller: Wolf, Sabo usw.)

Kritik des Standes der Technik

Die Person, die mit der Durchführung des Mähers beauftragt ist, muß während dem ganzen Vorgang die Maschine steuern und beobachten.

Aufgabe

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, keine Person mehr zu benötigen, die während des gesamten Mähvorganges vor Ort ist, die Maschine steuert und beobachtet, sowie Vor- und Nachbereitungen des Mähens zu treffen hat.

Lösung

Diese Aufgabe wird erfindungsgemäß dadurch gelöst, daß ein batteriegetriebener Rasenmäher mit Hilfe von magnetischen Sensoren und einer Steuerung nach einem Startimpuls den Weg über die zu mähende Rasenfläche mit Hilfe von den in das Erdreich eingelegten Eisenstangen (verzinkt) verfolgt.

Diese Eisenstangen führen wieder zum Ausgangspunkt zurück, wo die Maschine den Auffangkorb für das Gras automatisch entleert, die Batterien automatisch auflädt und für das nächste Startsignal, welches von Wetter und dem Wachstum des Rasens abhängt, bereit ist.

Erzielbare Vorteile

Die bisher mit dem Rasenmäher beschäftigte Person kann sich (nach dem sie das Startsignal gegeben hat) mit anderen Aufgaben befassen.

Beschreibung eines oder mehrerer Ausführungsbeispiele

Ein Ausführungsbeispiel der Erfindung ist in den Zeichnungen dargestellt und wird im folgenden näher beschrieben: Es zeigt

Fig. 1 die Gesamtansicht der Rasenmämaschine,

Fig. 2 die Verlegung der Eisenstangen sowie die überdachte Garage,

Fig. 3 die Garage,

Fig. 4 Blatt 1, 2 hardwaremäßig aufgebaute Steuerung,

Fig. 5 den Sender und Empfänger der magnetischen Feldlinien.

In Fig. 1 ist das Teil A, die gesamte Rasenmämaschine, dargestellt. Die Teile mit den Bezeichnungen D, I, J, K stellen Stoßleisten dar, an denen Kontakte angebracht sind, die bei Berührung mit Personen oder Gegenständen einen Impuls abgeben, welcher das Gerät sofort zum Stehen bringt (Personen- und Geräteschutz).

Das Teil L stellt den Grasfangkorb dar, welcher nach entsprechendem Signal von dem Motor M2 entleert wird.

Die Magnetspulen H bestehen aus einem Ferritkern, der 8 cm lang ist und einen Durchmesser von 1 cm hat.

Auf dem Ferritkern sind der rote und der weiße Draht aufgewickelt, die aus der Schaltung von Fig. 5 stammen.

Die Magnetspulen erzeugen nach Fig. 5 Magnetfeldlinien, die nach Fig. 4 ausgewertet werden und zur Steuerung des Gerätes dienen. Die Teile E und F stellen die Batterien dar (herkömmliche Kfz-Batterien).

Im Teil G ist die Steuerung von Fig. 4 untergebracht und gleichzeitig der Anschluß für die Stromversorgung.

Die Motoren M5, M6, M7, M8 sind für die Vorwärtsfahrt (/und Rückwärtsfahrt) der Rasenmämaschine zuständig.

Die Motoren M3 und M4 korregieren die Fahrspur des Gerätes, was von der Steuereinheit in Fig. 4 näher erläutert wird.

Der Motor M1 ist der Antrieb für das Schneidemesser des Rasenmähers.

In Fig. 2 ist die Verlegung der Eisenstangen in einer beliebigen Rasenfläche dargestellt. Der Abstand der verzinkten Eisenstangen darf den der Breite des Schneidmessers nicht übertreffen.

Die Eisenstangen sind in einer Tiefe von ca. 2–3 cm zu verlegen und sollten einen Durchmesser von ca. 0,5 cm haben.

Am Ende der Rasenfläche führt eine Eisenstange das Gerät zurück zur Garage, dem Teil B. Durch eine querangebrachte Eisenstange am Ende der Garage wird die Rasenmämaschine zum Stoppen gebracht. Das Teil C1 erhält von Teil C2 aus Fig. 3 einen Impuls, wodurch der Motor M9 betätigt wird, der dann die Stromversorgung besorgt.

In Fig. 3 ist Teil A, die Rasenmämaschine, in Teil B, die Garage, dargestellt.

Nachdem die Magnetkontakte C1 und C2 übereinanderliegen wird der Motor M9 eingeschaltet und leitet so die Stromversorgung ein, die die Batterien wieder auflädt.

Sobald der Kontakt geschlossen ist, wird der Motor M2 in Betrieb gesetzt, der den Grasfangkorb L in eine dahinterbefindliche Mulde entleert.

In Fig. 4 (Blatt 1 und 2 müssen aneinander gelegt werden) ist die hardwaremäßige Steuerung aufgezeichnet. Durch entsprechende Kommentare in der Zeichnung läßt sich die Funktion dort besser erkennen. Für eine spätere Produktion halte ich es für besser eine speicherprogrammierbare Steuerung zu wählen. Da es jedoch stark unterschiedliche Programmiersprachen gibt, schien mir diese allgemeine Form im Blockschaltbild günstiger.

Zusammenfassung von Fig. 4

Bei normaler Vorwärts- oder Rückwärtsfahrt M5–M8.

Wird die jeweils mittlere Spule an der Vorder- oder

der Rückseite der Rasenmämaschine nicht mehr hauptsächlich induziert, so findet eine Korrektur der Fahrspur statt.

Die linke oder rechte Spule, die, die am stärksten induziert wird, steuert den Motor *M3* bei Vorwärts- 5
fahrt oder *M4* bei Rückwärtsfahrt an, solange bis die
mittlere Spule wieder am stärksten induziert wird. Wer-
den am Ende der Eisenstange/Rasenfläche keine der
drei Spulen in der Fahrtrichtung mehr induziert, so wer- 10
den die Motoren *M4* und *M3* so angesteuert, daß sie
die Räder um 90° drehen. Dann schalten sich die Moto-
ren *M5*—*M8* ein und laufen so lange bis die mittleren
Spulen über der nächsten Eisenstange liegen. Jetzt dreh-
en die Motoren *M4* und *M3* die Räder wieder in die 15
Ausgangsstellung.

Die Motoren *M5*—*M8* laufen jetzt in die andere 15
Richtung, so daß die Rasenmämaschine in die andere
Richtung, um eine Schnittbreite versetzt, fährt.

Auf diese Weise wird die Rasenfläche Schnittbreite 20
für Schnittbreite abgearbeitet und nach Beendigung
fährt die vollautomatische Rasenmämaschine in die
Garage zurück.

In Fig. 5 ist der Sender und Empfänger der Magnet-
feldlinien der Spulen *H* aufgezeichnet.

Durch einen Schwingkreis, weiße Spule und 4,7 nF 25
Kondensator, wird ein Magnetfeld erzeugt. Wird das
Magnetfeld durch die Eisenstange, die den magne-
tischen Fluß besser als Luft leitet, groß genug gehalten,
so wird in die rote Spule eine Spannung induziert, die im
Baustein 8617 ausgewertet wird und die Leuchtdiode 30
dann zum leuchten bringt.

Dieses Signal wird dann von Schmitttrigger in Fig. 4
ausgewertet und hieraus werden dann entsprechende
Steuersignale weitergeleitet.

Patentanspruch 35

Vollautomatisierte Rasenmämaschine, **dadurch**
gekennzeichnet, daß die Rasenmämaschine nach 40
dem Einschalten völlig selbständig beginnt die Ra-
senfläche zu mähen und anschließend selbständig
zum Ausgangsort zurückkehrt.

45

50

55

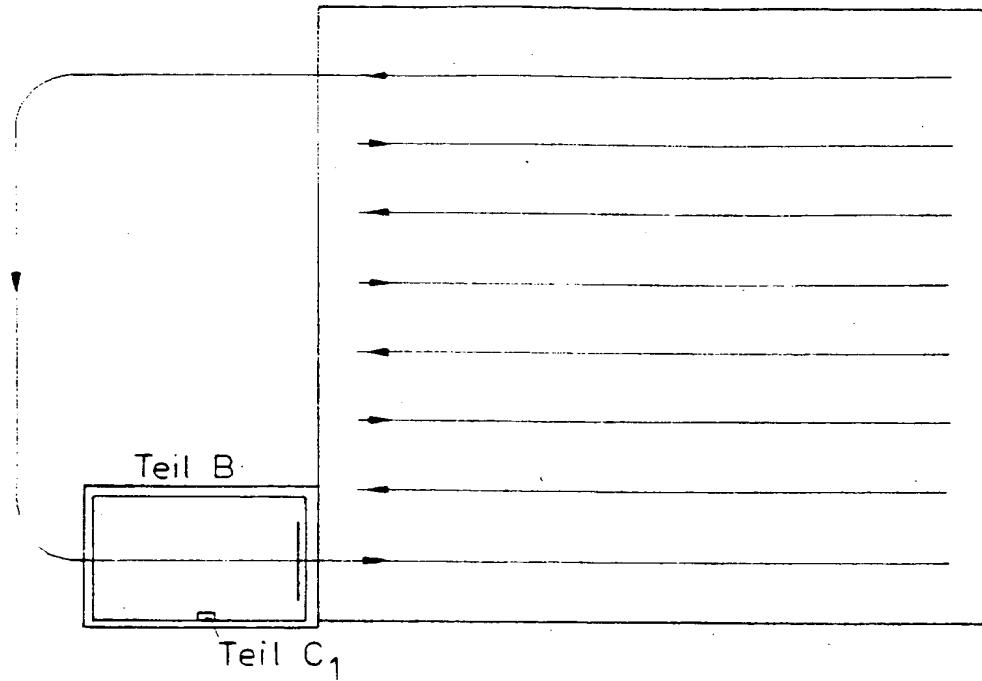
60

65

001 0 000

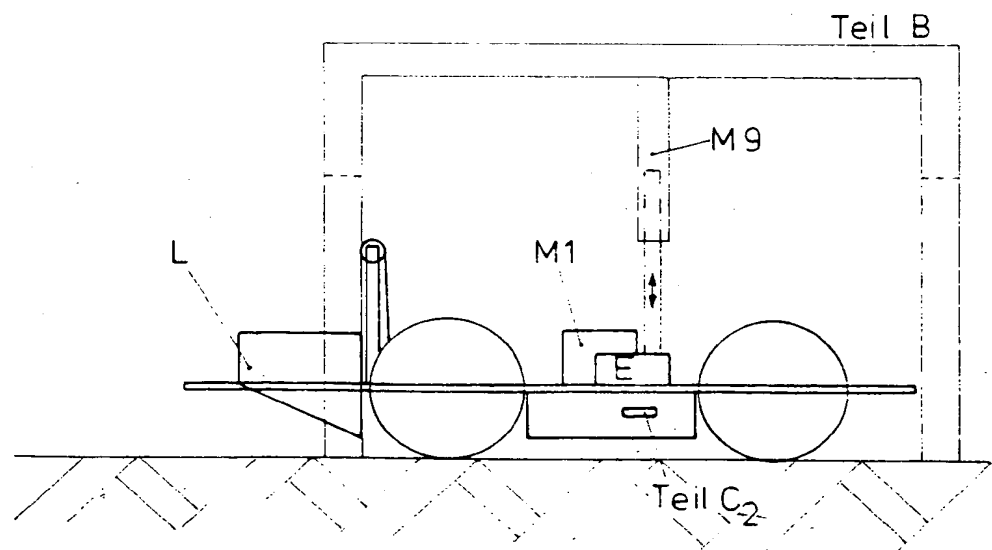
Fig 2

3918867



Maßstab 1:25

Fig 3



Maßstab 1:10

Fig 4
Blatt 1

3918867

Vorwärtseinheit

Rückwärtseinheit

1. Mögl.
2. Mögl.-Impuls von D I J K

8

Links-
lauf
Rechts-
lauf
M 3

für ca. 1sec
nach Start
unterbrochen

vom
Startsignal

Vorlauf

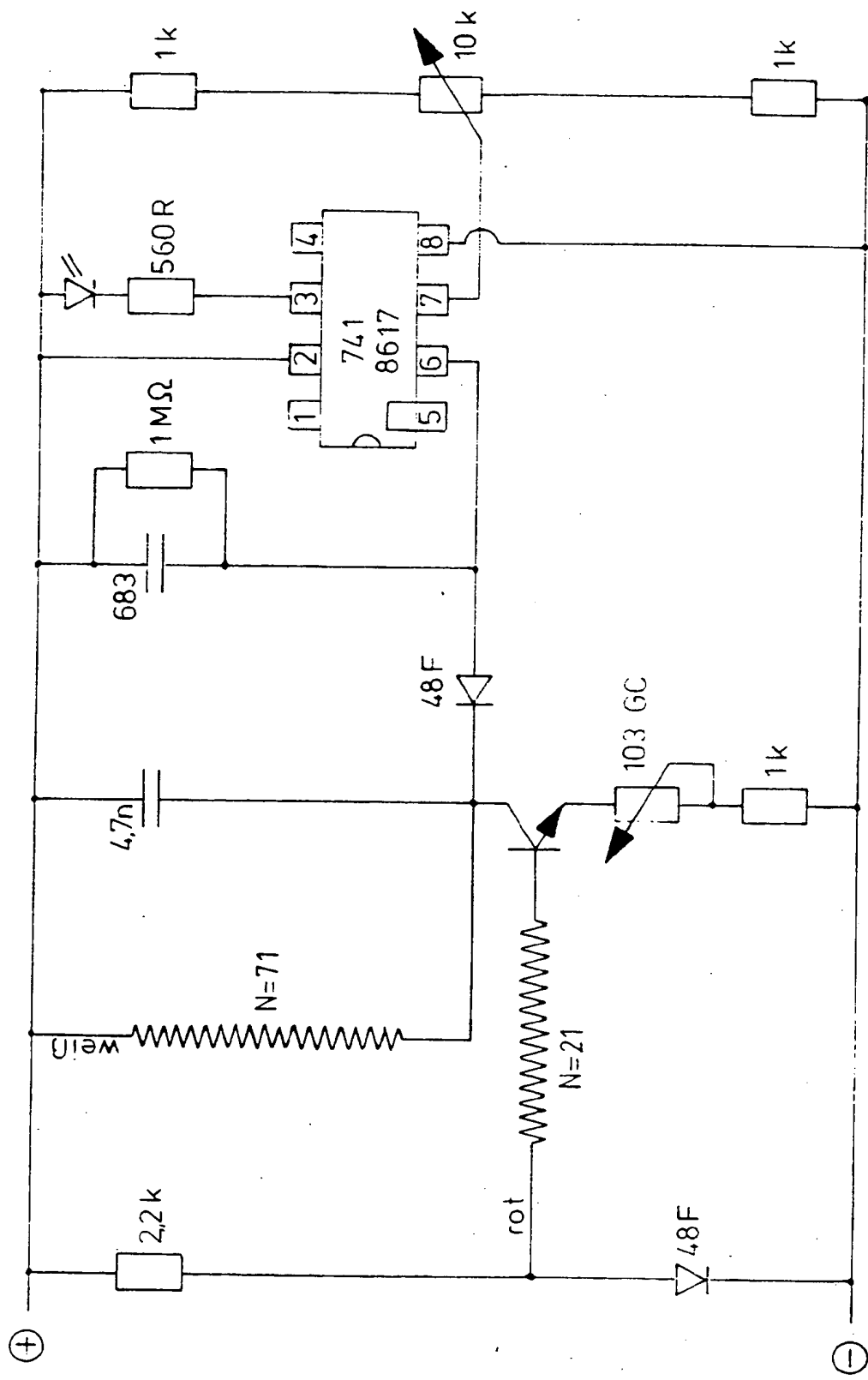
Rücklauf

M 5
M 6
M 7
M 8
M 1

Stromzufüh-
rung zu allen
Motoren unter-
brechen



Fig 5



3918867

9*

3918867

Nummer:

Int. Cl. 4:

Anmeldetag:

Offenlegungstag:

39 18 867

A 01 D 34/00

9. Juni 1989

19. Oktober 1989

Maßstab 1:5

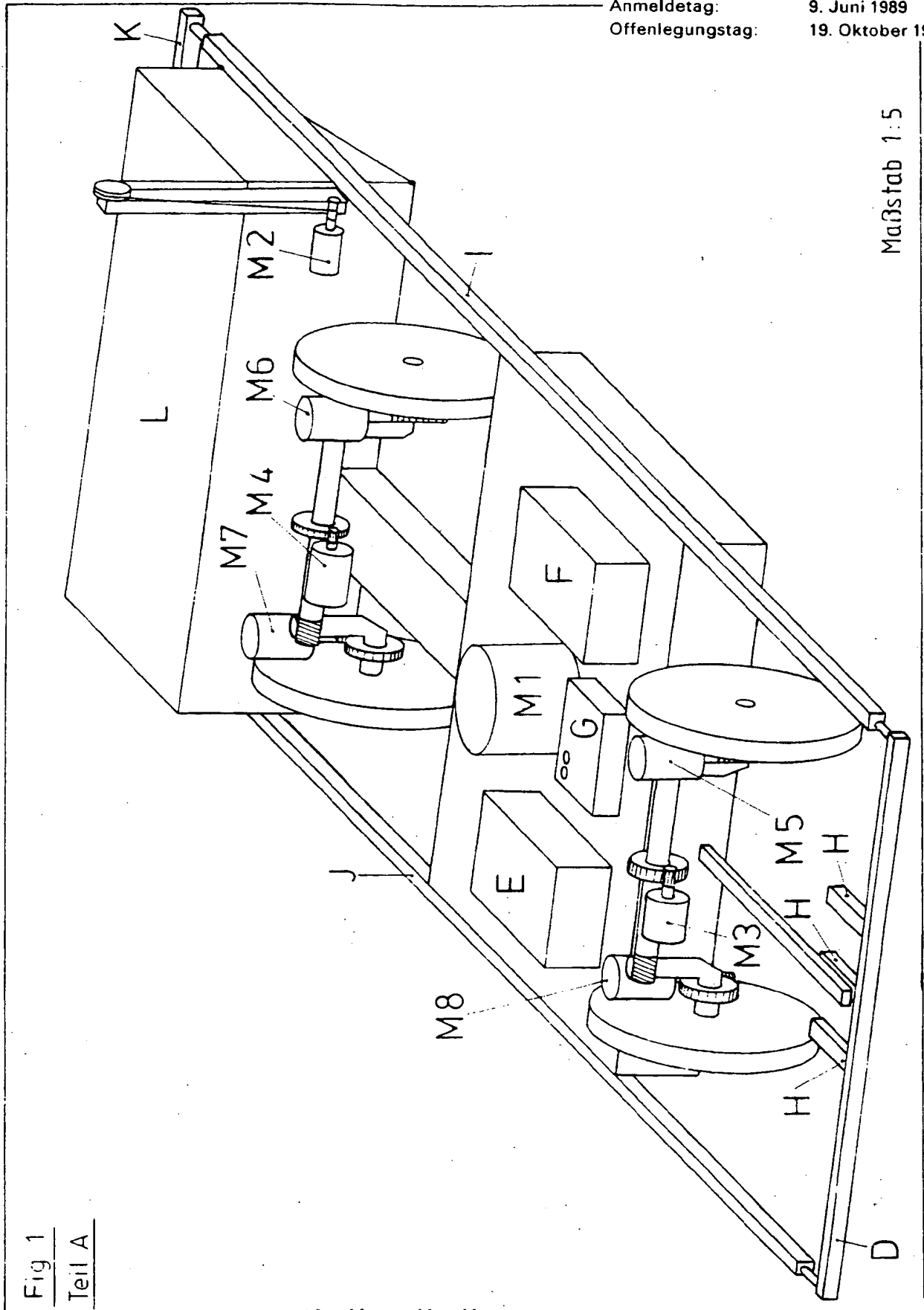


Fig 1
Teil A